

# Лекция 5. Вынужденные колебания – мощность. Переменный ток



“Источник” (сила / генератор) передаёт осциллятору “в единицу времени” энергию:

$$\langle P(t) \rangle = \frac{1}{T} \int_0^T P(t) dt$$

$$\langle P \rangle = \frac{1}{2} F_0 \cdot \Omega \cdot \mathcal{A} \cdot \sin \alpha$$

необратимо

(“без-воз-мез-дно” ☺)

за период:  $\Delta W_T = \langle P \rangle \cdot T$

$\mathcal{A} \cdot \sin \alpha \equiv \mathcal{A}_n$  “Амплитуда поглощения”

Как  $\langle P \rangle$  зависит от частоты  $\Omega$ ?

(для данного осциллятора при постоянной амплитуде  $F_0$ !)

$$\langle P(t) \rangle = \frac{1}{2} F_0 \cdot \Omega \cdot \mathcal{A} \cdot \sin \alpha = \left\{ \begin{array}{l} \sin \alpha = \frac{2\beta \cdot \Omega}{\sqrt{(\omega_0^2 - \Omega^2)^2 + 4\beta^2 \Omega^2}}; \quad \mathcal{A}(\Omega) = \frac{f_0}{\sqrt{(\omega_0^2 - \Omega^2)^2 + 4\beta^2 \Omega^2}} \end{array} \right\}$$

$$(\Omega^2 - \omega_0^2)^2 = [(\Omega - \omega_0) \cdot \underline{\underline{\Omega + \omega_0}}]^2 \approx (\Omega - \omega_0)^2 \cdot 4\Omega^2 \sim \frac{\beta^2 \Omega^2}{4(\Omega - \omega_0)^2 \Omega^2 + 4\beta^2 \Omega^2}$$

Вблизи резонанса:  $\approx 2\Omega$

$$\langle P \rangle \sim \mathcal{R}(\Omega) = \frac{\beta^2}{(\Omega - \omega_0)^2 + \beta^2}$$

# 1.7\* “Лоренцева” функция формы линии (поглощения)

(в спектроскопии)

$$\mathcal{R}(\Omega) = \frac{\beta^2}{(\Omega - \omega_0)^2 + \beta^2}$$

1)  $\Omega = \omega_0$  ,  $\mathcal{R}(\Omega) = 1$

2)  $\Omega = \omega_0 \pm \beta$  ,  $\mathcal{R}(\Omega) = 0,5$

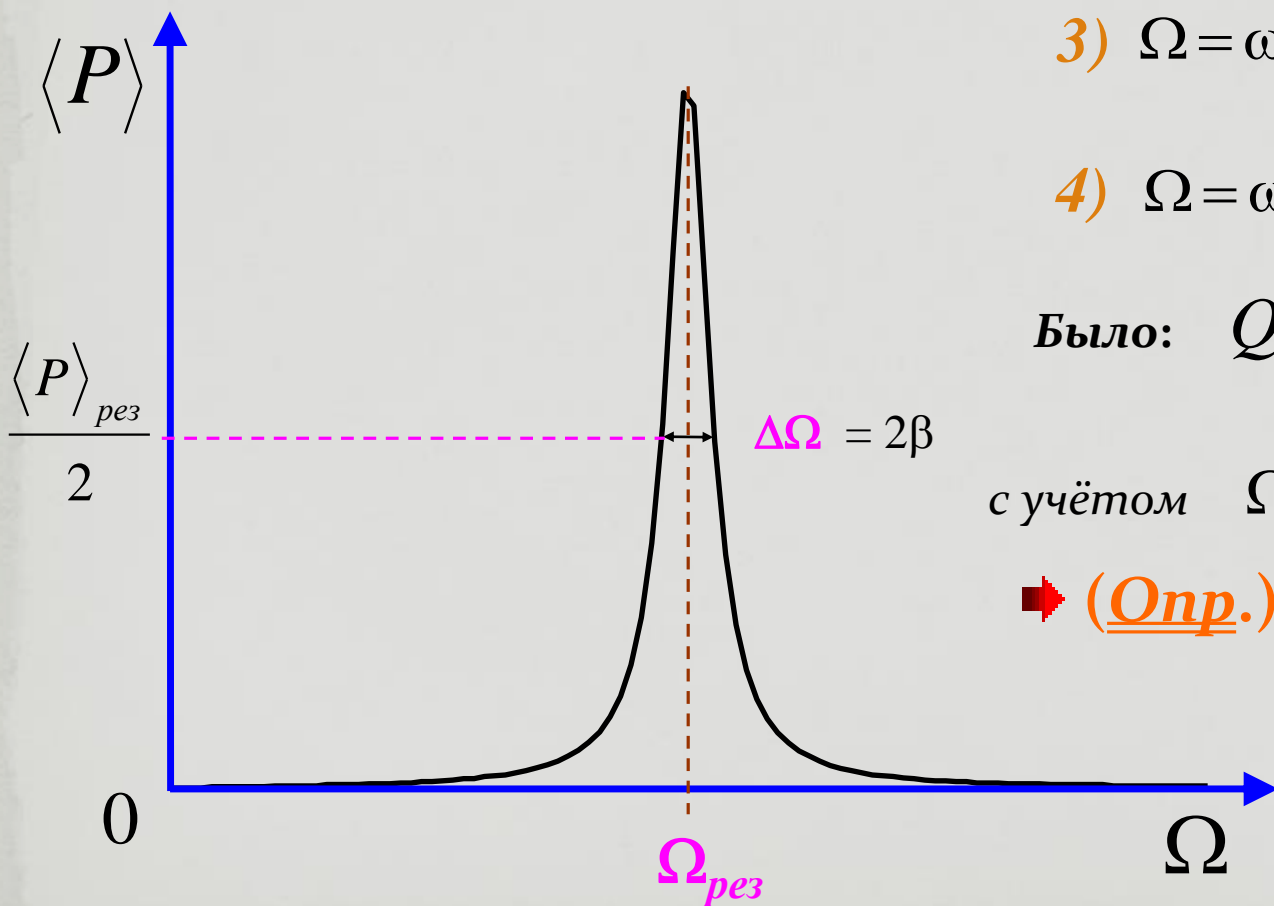
3)  $\Omega = \omega_0 \pm 2\beta$  ,  $\mathcal{R}(\Omega) = 0,2$

4)  $\Omega = \omega_0 \pm 3\beta$  ,  $\mathcal{R}(\Omega) = 0,1$

Было:  $Q = \frac{\omega_0}{2\beta}$

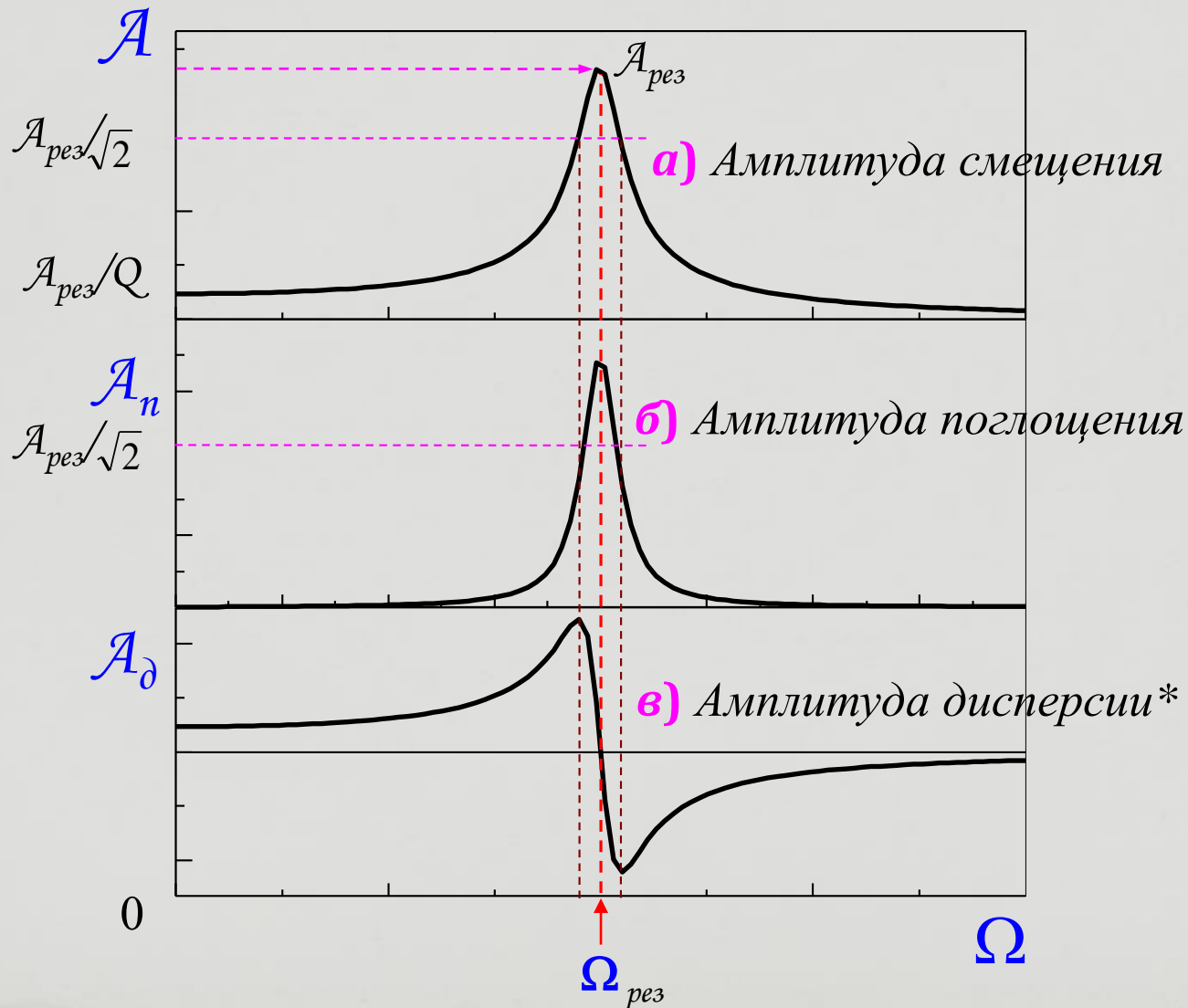
с учётом  $\Omega_{рез} \approx \omega_0$  и  $2\beta = \Delta\Omega$

➡ (Опр.) Добротность

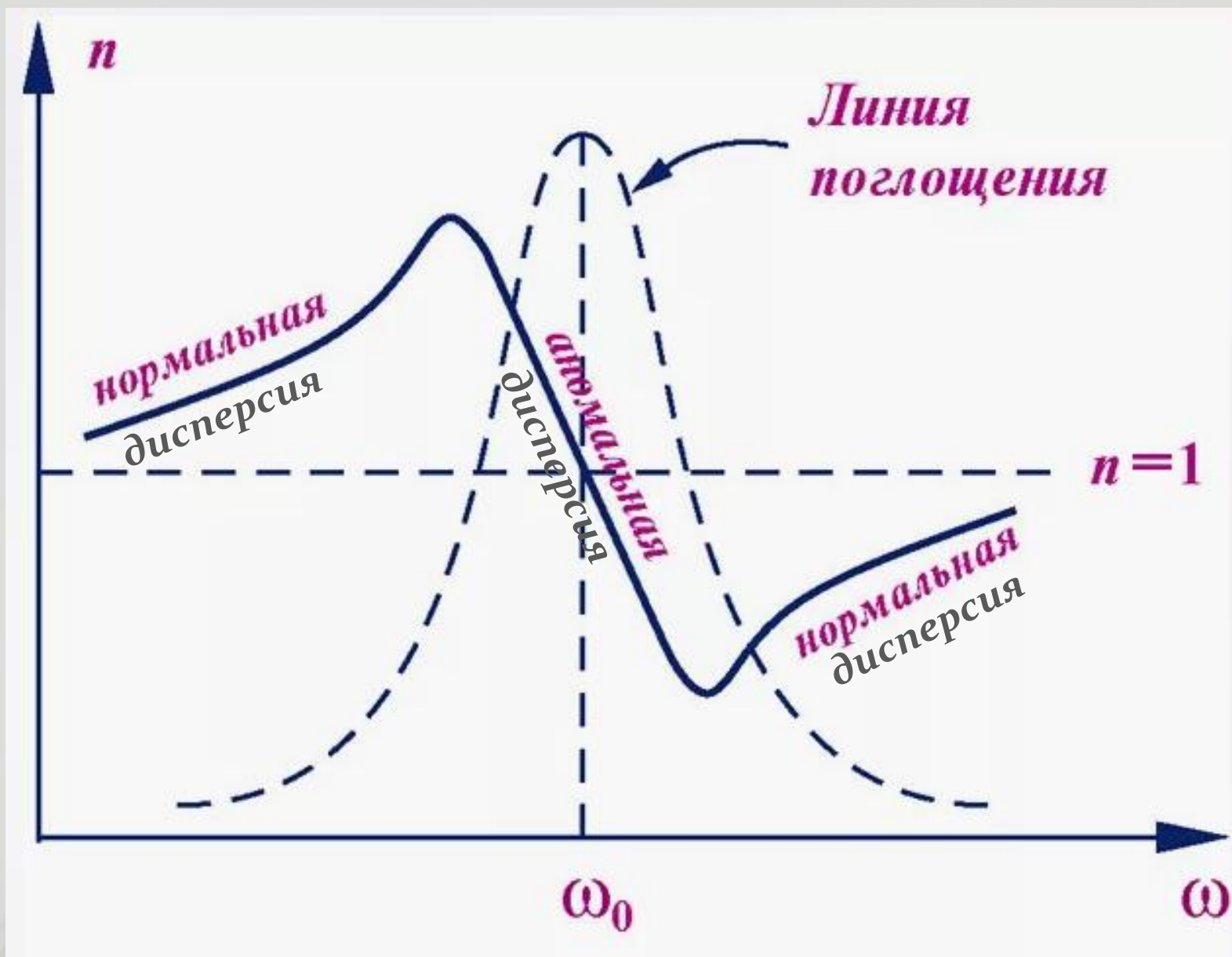


$$Q = \frac{\Omega_{рез}}{\Delta\Omega}$$

# Амплитудные резонансные зависимости



# Дисперсионная зависимость показателя преломления от частоты



## 1.8. Вынужденные колебания в системе связанных осцилляторов

1) частоты мод  $\Rightarrow$  резонансные частоты;  
(проявляются в спектрах)

2) у мод разная добротность  $\Rightarrow$  ... ;  
(ширина линий)

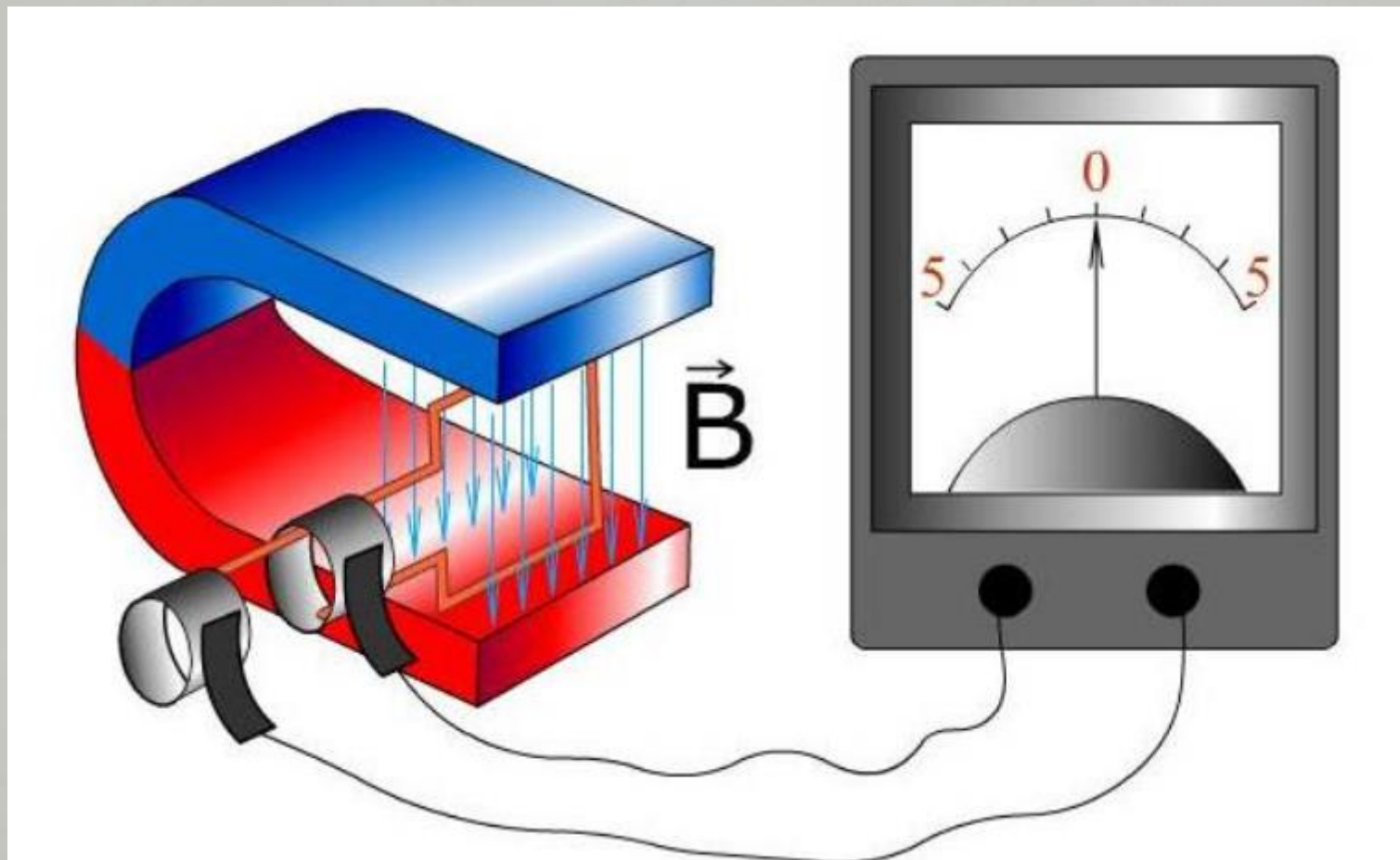
3) рост затухания  $\Rightarrow$  ...  
(переход линий в полосы, перекрытие, усложнение спектров ...)

---

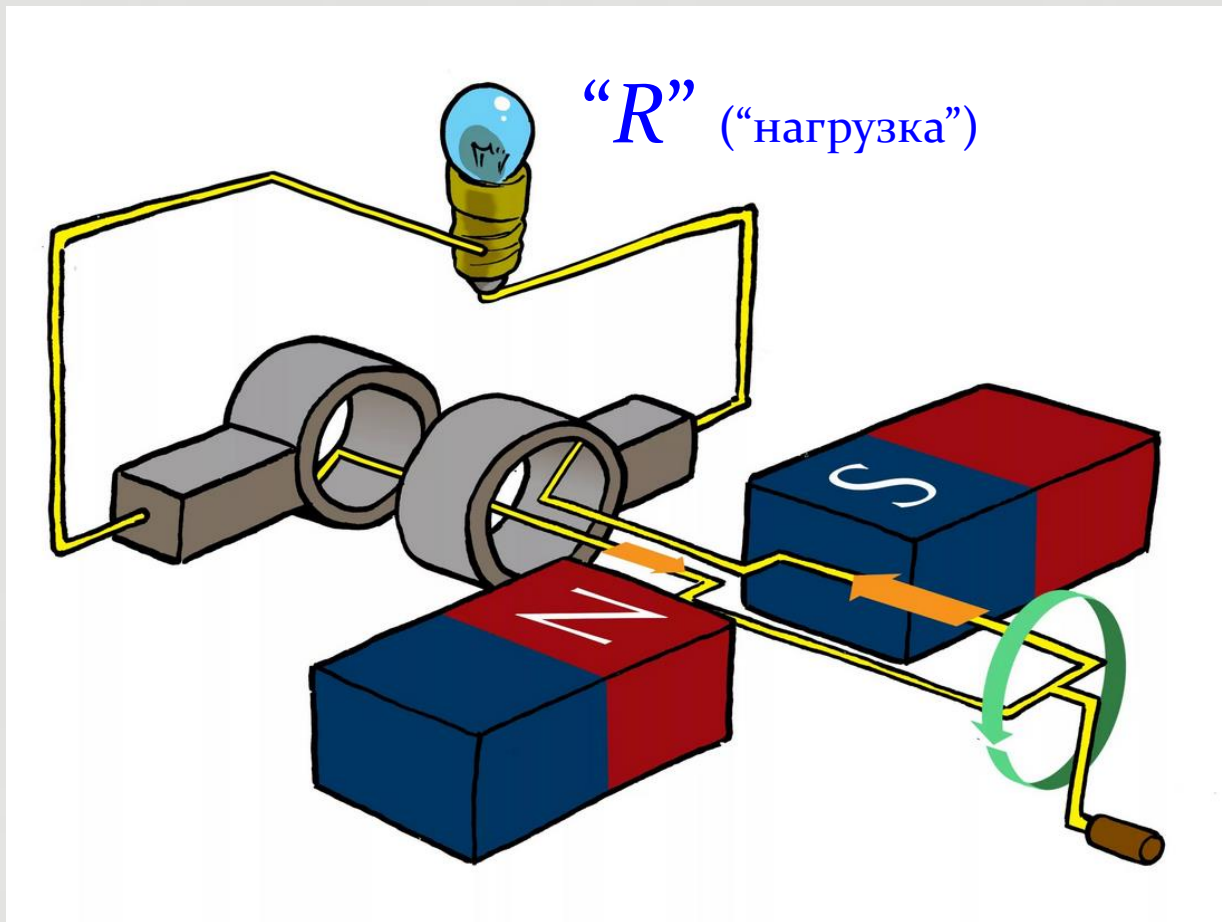


## § 2. Вынужденные колебания в электрических цепях. Переменный ток

### 2.1. Генератор переменного тока

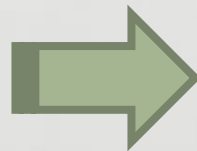


# Генератор переменного тока



$$\Phi(t) = BS \cdot \cos\alpha(t) = BS \cdot \cos(\Omega t)$$

$$\mathcal{E}_i = -\frac{d\Phi}{dt} = \Omega \cdot BS \cdot \sin(\Omega t)$$



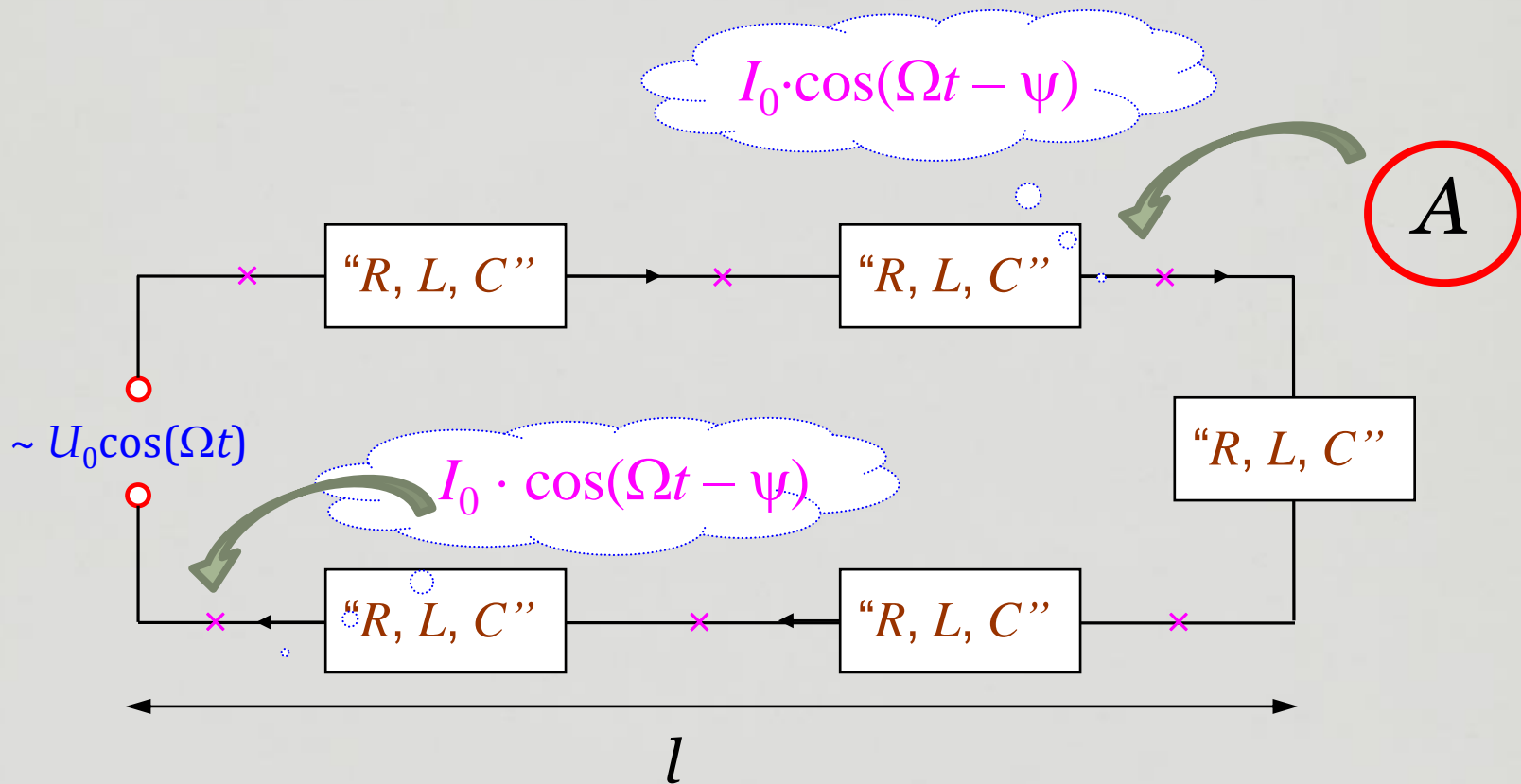
$$I(t) = \frac{\mathcal{E}_i}{R} = \frac{\Omega BS}{R} \cdot \sin(\Omega t)$$

Далее будем писать:  $\mathcal{E}(t) \equiv U(t)$

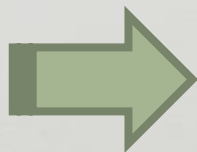


## 2.2. Условие квазистационарности («мягкое» ограничение)

**«Длинная» цепь переменного тока**



$$\tau = \frac{l}{c} \ll T$$



$$l \ll cT$$

# Бытовая сеть переменного тока

(посмотрим, что у нас в розетке?)



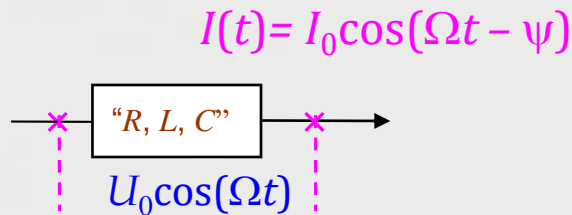
$$\nu = 50 \text{ Гц}$$

$$T = 20 \text{ мс}$$

$$U = 220 \text{ В} ??$$



## 2.3. Закон Ома для участка цепи переменного тока



$$Z = \frac{U_0}{I_0}$$

➔ **(Опр.)** Отношение **амплитуды** напряжения к **амплитуде** силы тока называется **полным сопротивлением** участка цепи переменного тока

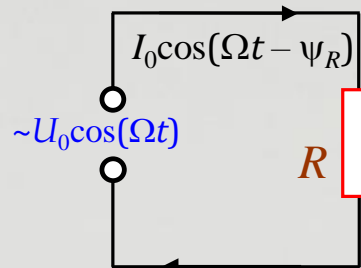
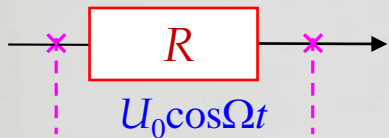
• **Закон Ома для участка цепи переменного тока** состоит в том, что **амплитудное значение** силы переменного тока **прямо пропорционально** **амплитудному значению** приложенного к участку цепи напряжения:

$$I_0 = \frac{U_0}{Z}$$

## 2.4. Простые примеры

### 2.4.1. "R"

$$I(t) = I_0 \cos(\Omega t - \psi_R)$$



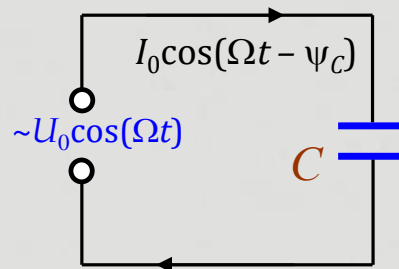
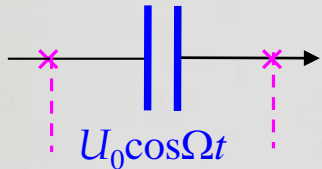
$$U_0 \cdot \cos(\Omega t) = R \cdot I_0 \cdot \cos(\Omega t - \psi_R)$$

$$\psi_R = 0 \quad I_R(t) = \frac{U_0}{R} \cdot \cos(\Omega t)$$

**Совпадает! (фаза)**

### 2.4.2. "C"

$$I(t) = I_0 \cos(\Omega t - \psi_C)$$



$$I(t) = \Omega C U_0 \cdot \cos(\Omega t + \pi/2)$$

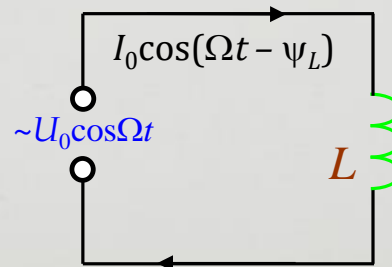
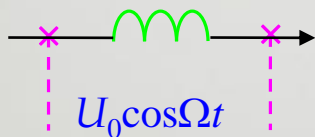
$$\psi_C = -\frac{\pi}{2}$$

$$X_C = \frac{1}{\Omega C}$$

**Опережает!**

### 2.4.3. "L"

$$I(t) = I_0 \cos(\Omega t - \psi_L)$$



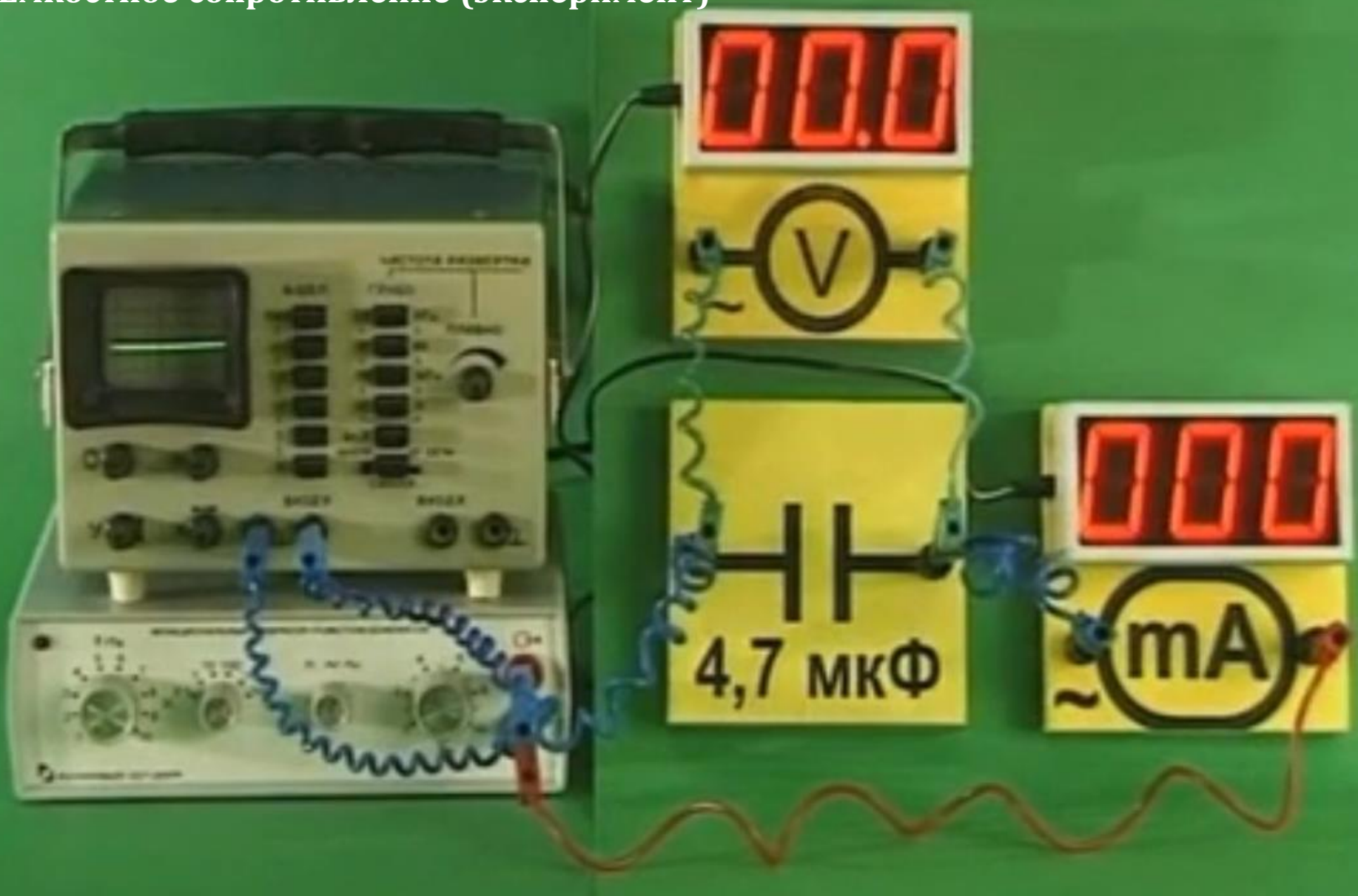
$$I(t) = \frac{U_0}{\Omega L} \cdot \sin(\Omega t - \pi/2)$$

$$\psi_L = +\frac{\pi}{2}$$

$$X_L = \Omega L$$

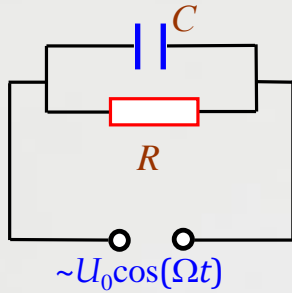
**Отстаём!**

# Ёмкостное сопротивление (эксперимент)



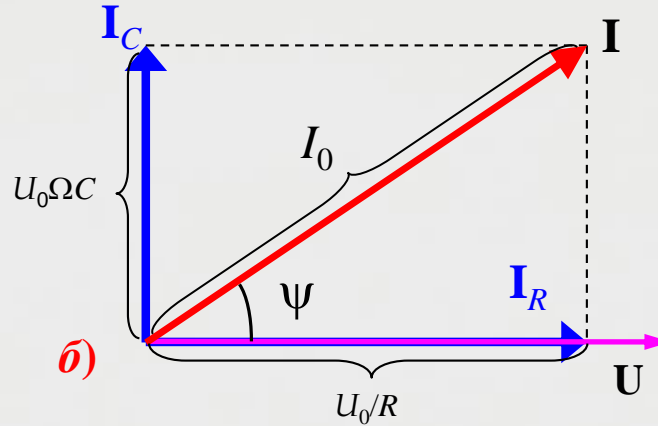
## 2.5. Более сложные цепи

### 2.5.1. "RC"



a)

Строим "векторы-колебания" !



b)

$$I_0^2 = \left(\frac{U_0}{R}\right)^2 + (U_0 \cdot \Omega C)^2$$

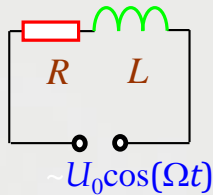
$$I_0 = \frac{U_0}{R} \cdot \sqrt{1 + (R\Omega C)^2}$$

$$\operatorname{tg} \psi = \frac{\Omega C}{1/R} = R\Omega C$$

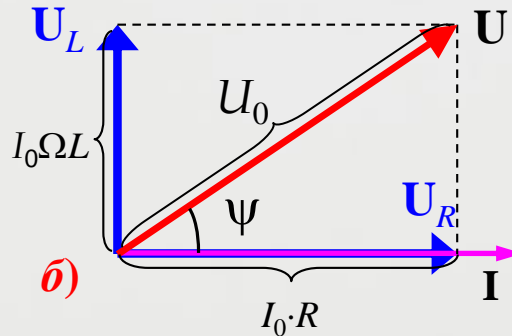
$$I_R(t) = \dots; I_C(t) = \dots; I(t) = \dots$$

$$Z = \dots$$

### 2.5.2. "RL"



a)



b)



$$U_R(t) = \dots$$

$$U_L(t) = \dots$$

$$I(t) = \dots$$

$$Z = \dots$$

?? Д.3.



## 2.6. Мощность в цепи переменного тока.

### Действующие (эффективные) значения силы тока и напряжения

#### 2.6.1. Участок с резистором

$$P(t) = U_0 \cdot I_0 \cdot \cos^2(\Omega t)$$

$$P(t) = \frac{1}{2} U_0 \cdot I_0 \cdot [1 + \cos(2\Omega t)]$$

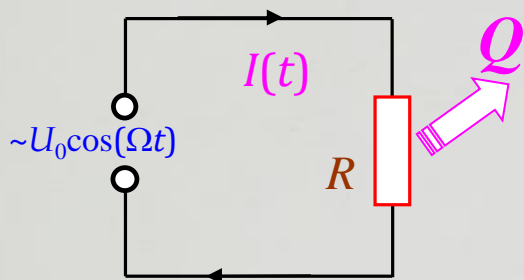


Рис. Участок с резистором

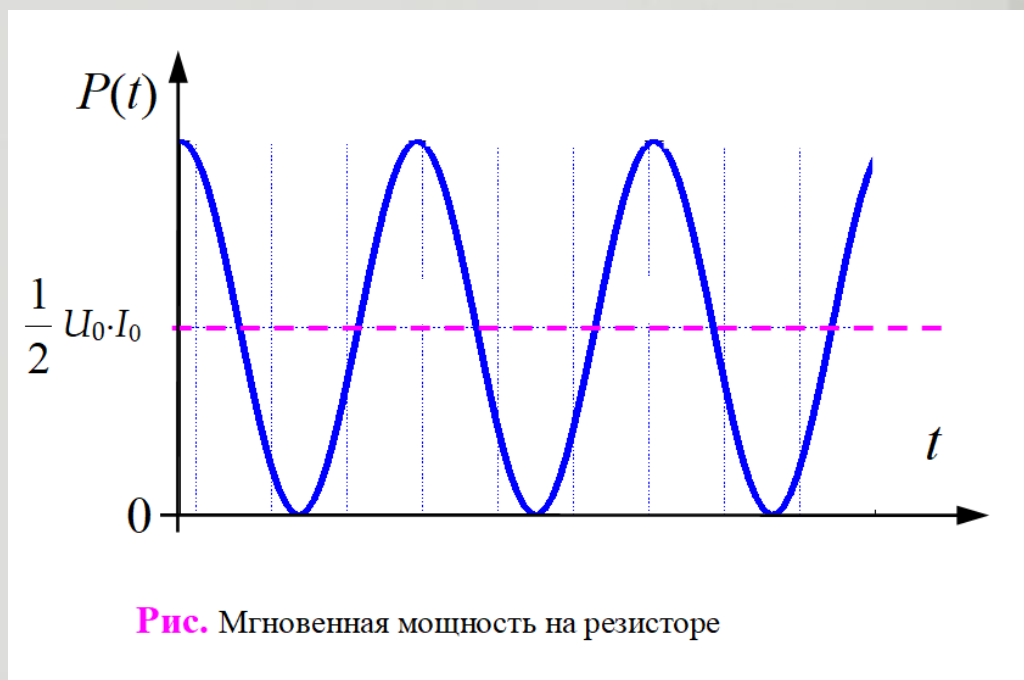


Рис. Мгновенная мощность на резисторе

$$\langle P \rangle = \frac{1}{2} U_0 I_0 \quad \text{или} \quad \langle P \rangle = \frac{1}{2} I_0^2 R$$

$$\langle P \rangle = U_\delta \cdot I_\delta$$

$$\langle P \rangle = I_\delta^2 \cdot R \Rightarrow$$

$$I_\delta = \frac{I_0}{\sqrt{2}}$$

$$U_\delta = \frac{U_0}{\sqrt{2}}$$

**НО!**



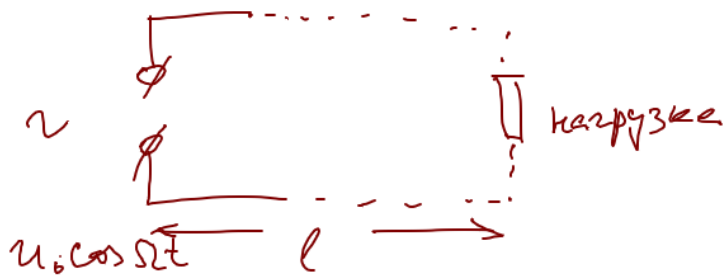
Рис. Пилообразное напряжение.

$$I_\delta^2 = \frac{1}{T} \int_0^T I^2(t) dt \quad U_\delta^2 = \frac{1}{T} \int_0^T U^2(t) dt$$

$$I_\delta = \frac{I_0}{\sqrt{3}}$$

**(Задача 6.2)**

# Доска 1



$$2\pi \nu = \Omega$$

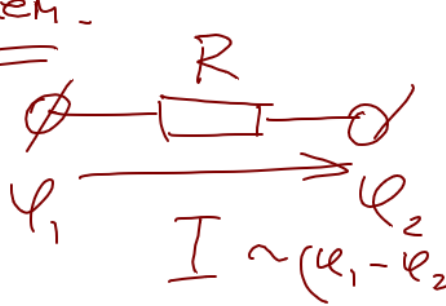
$$\nu = 50 \text{ Гц}, \rightarrow T = \frac{1}{\nu} = 20 \text{ мс} = 2 \cdot 10^{-2} \text{ с}$$

$$c \cdot T = 3 \cdot 10^8 \text{ м/с} \cdot 2 \cdot 10^{-2} \text{ с} = 6 \cdot 10^6 \text{ м} = \underline{\underline{6000 \text{ км}}}$$

$\nu \dots \text{кГц, МГц, ГГц} \quad l \ll \dots$   
ВЧ СВЧ  $\leftarrow$

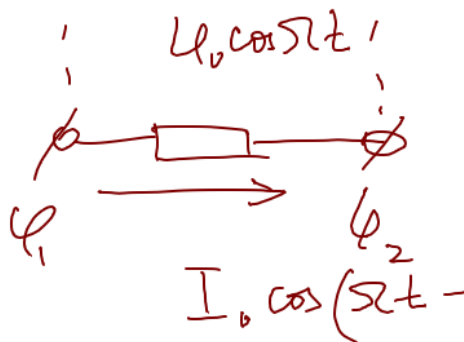
## Доска 2

Реш:



A circuit diagram showing a resistor  $R$  connected between two terminals. The left terminal is labeled  $\phi$  and the right terminal is labeled  $\phi$ . An arrow labeled  $I$  points from left to right through the resistor. Below the terminals, the phase angles are labeled  $\varphi_1$  and  $\varphi_2$ . The relationship  $I \sim (\varphi_1 - \varphi_2)$  is written below the diagram.

$$R = \frac{\varphi_1 - \varphi_2}{I} ;$$



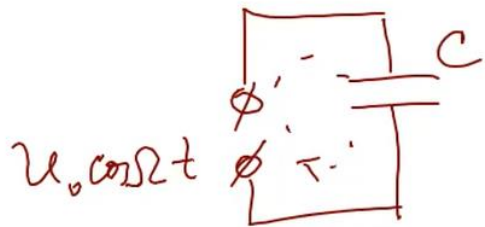
A circuit diagram showing a resistor connected between two terminals. The left terminal is labeled  $\phi$  and the right terminal is labeled  $\phi$ . An arrow labeled  $I$  points from left to right through the resistor. Above the terminals, the voltage is labeled  $U_0 \cos \Omega t$ . Below the terminals, the phase angles are labeled  $\varphi_1$  and  $\varphi_2$ . The relationship  $I_0 \cos(\Omega t - \varphi)$  is written below the diagram.

$$\frac{U_0 \cos \Omega t}{I_0 \cos(\Omega t - \varphi)} = f(t) \neq \text{const}$$

$$\frac{U_0}{I_0} = \text{const} \xrightarrow{\text{(Ohm.)}} \boxed{Z = \frac{U_0}{I_0}}$$

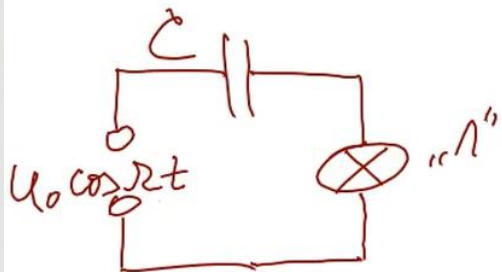
З-те Ома:  $I_0 \sim U_0$ ,  $(\Omega) \boxed{I_0 = \frac{U_0}{Z}}$

# Доска 3



$$U_0 \cos \Omega t = \frac{Q}{C};$$

$$Q(t) = C \cdot U_0 \cdot \cos \Omega t$$



$$I(t) = \frac{dQ}{dt} = -\Omega C U_0 \sin \Omega t =$$

$\Omega \uparrow$  МЧ - возрастает  
 $\rightarrow \Omega \uparrow$  ВЧ возрастает

$$I(t) = I_0 \cos(\Omega t - \varphi_c)$$

$$= \underbrace{\Omega C U_0}_{I_0} \cos(\Omega t + \frac{\pi}{2})$$

$$\varphi_c = -\frac{\pi}{2}$$


$I(t)$  опережает  $U_c(t)$

$$Z_c = \frac{U_0}{I_0} = \frac{1}{\Omega C}$$

$$X_c = \frac{1}{\Omega C}$$



# Доска 4

$$U_0 \cos \Omega t$$


$$I_0 \cos(\Omega t - \varphi_L)$$



$$U_0 \cos \Omega t - L \cdot \frac{dI}{dt} = 0$$

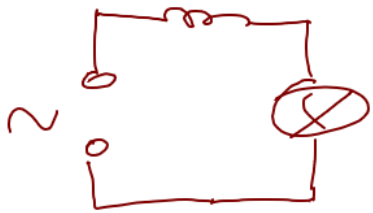
$\varepsilon_s$

$$\frac{dI}{dt} = \frac{U_0}{L} \cos \Omega t \quad \Bigg| \int$$

$$I(t) = \frac{U_0}{\Omega L} \sin \Omega t =$$

$$= \frac{U_0}{\Omega L} \cos\left(\Omega t - \frac{\pi}{2}\right)$$

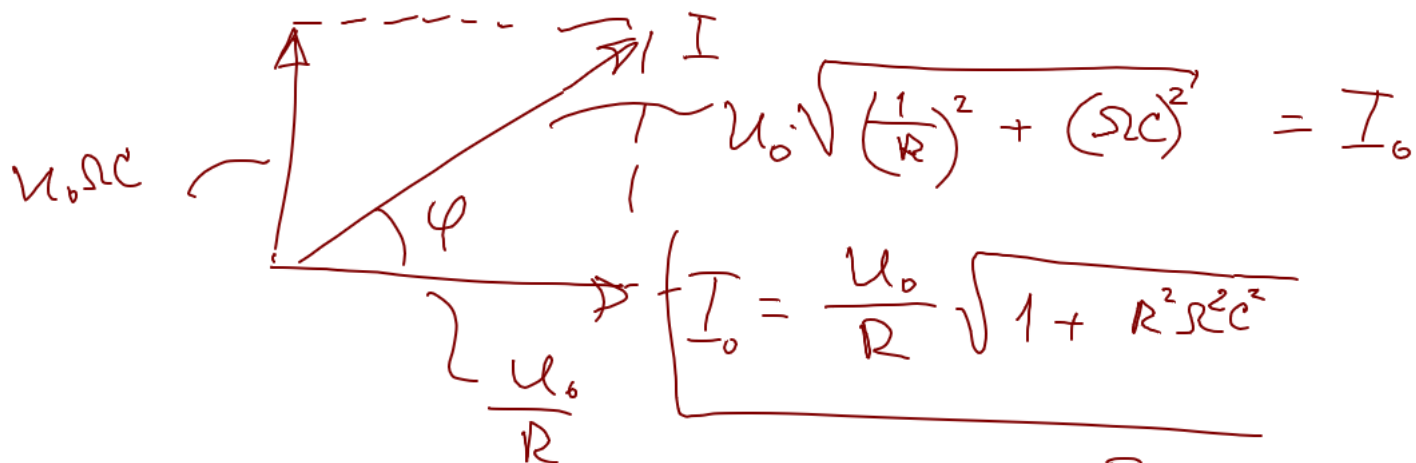
$\varphi_L = +\frac{\pi}{2}$   $I_L(t)$  Отстаёт от  $U_L(t)$  !



$$\Omega L \uparrow \frac{U_{0L}}{I_{0L}} = Z_L = \Omega L$$

$$X_L = \Omega L$$

## Доска 5



$$I_0 = \frac{U_0}{R} \sqrt{1 + R^2 \omega^2 C^2}$$

$$Z = \frac{R}{\sqrt{1 + R^2 \omega^2 C^2}}$$

$$U(t) = U_0 \cos \omega t$$

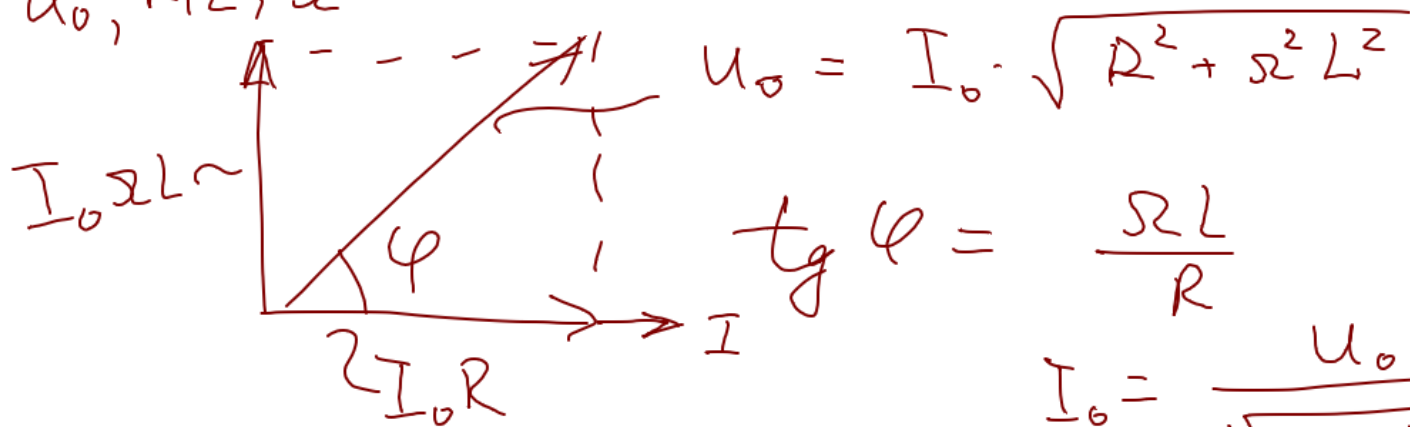
$$\operatorname{tg} \varphi = \frac{\omega C}{1/R} = R \omega C$$

$$I(t) = \frac{U_0}{R \sqrt{1 + \omega^2 R^2 C^2}} \cdot \cos(\omega t + \arctan R \omega C)$$



## Доска 6

Дано:  $U_0, R, L, \omega$



$$\operatorname{tg} \varphi = \frac{\omega L}{R}$$

$$I_0 = \frac{U_0}{\sqrt{R^2 + \omega^2 L^2}}$$

$$U_R(t) = I_0 R \cdot \cos\left(\omega t - \omega t \operatorname{tg} \frac{\omega L}{R}\right)$$

$$U_L = I_0 \cdot \omega L \cdot \cos\left(\omega t - \omega t \operatorname{tg} \frac{\omega L}{R} + \frac{\pi}{2}\right)$$

.....

$$Z =$$